PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11) Publication number:

2000-205407

(43)Date of publication of application: 25.07.2000

(51)Int.CI.

F16H 61/12 F16K 31/06 / F16H 63:02

(21)Application number: 11-011164

(71)Applicant: JATCO CORP

(22)Date of filing:

19.01.1999

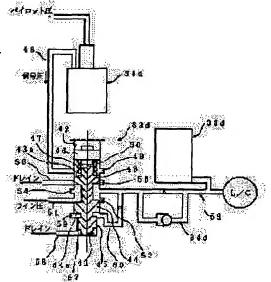
(72)Inventor: SANO TAKASHI

(54) HYDRAULIC PRESSURE CONTROL DEVICE OF AUTOMATIC TRANSMISSION

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To enable driving of a vehicle even when a pressure regulating valve cause a stick of valve by arranging a return spring of the pressure regulating valve so as to press a spool in a direction in which a friction engaging element for starting is engaged.

SOLUTION: In this hydraulic pressure control device, when engine is stopped for parking or stopping of a car and an oil pump is stopped and hydraulic pressure is in an OFF state, a spool 41 of a pressure regulating valve 32d of a friction engaging element L/C for starting is moved to a position of engaging the friction engaging element L/C for starting by a pressing force of a return spring 50 and stopped. Therefore, even when a stick of valve occurs due to a long parking or long stopping of the car and the spool of any of the pressure regulating valves is not operated, the car can be at least started and traveled by supplying hydraulic pressure to the friction engaging element L/C for starting through the pressure regulating valve and fastening the friction engaging element L/C for starting. Accordingly, even when the stick of valve occurs, a state in which the car cannot run at all can surely be avoided.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

24.10.2002

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

111--// - 41 U1 1 /DA4 / 11/1 11/

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2000-205407 (P2000-205407A)

(43)公開日 平成12年7月25日(2000.7.25)

(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	FΙ		テーマコート*(参考)
F 1 6 H 61/12		F16H 61/12		3H106
F16K 31/06	385	F 1 6 K 31/06	385A	3 J O 5 2
# F 1 6 H 63:02				

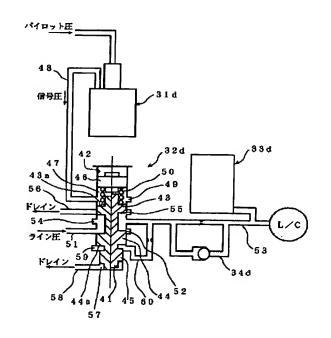
		審査請求 未請求 請求項の数 6 OL (全 10	頁)	
(21)出願番号	特願平11-11164	(71) 出願人 000231350		
(22)出顧日	平成11年 1 月19日 (1999. 1. 19)	ジヤトコ・トランステクノロジー株式 静岡県富士市吉原宝町1番1号 (72)発明者 佐野 孝	ジヤトコ・トランステクノロジー株式会社 静岡県富士市吉原宝町1番1号 佐野 孝 静岡県富士市今泉字鴨田700番地の1 ジャトコ株式会社内 100096699 弁理士 鹿嶋 英實 考) 3H106 DA03 DA07 KK17	
		FB02 FB27 FB34 HA02 KA01 LA01		

(54) 【発明の名称】 自動変速機の液圧制御装置

(57)【要約】

【課題】複数の液圧式摩擦係合要素の締結・解放切換により変速を行う車両用の自動変速機において、各摩擦係合要素の係合圧を電磁弁と調圧弁によりそれぞれ独立に調整する液圧制御装置であって、調圧弁がバルブスティックを起こしたとしても車両の走行が可能な液圧制御装置を提供する。

【解決手段】 前記摩擦係合要素のうちで車両が始動する際に締結されるロークラッチL/C (始動用摩擦係合要素)に対して設けられた調圧弁32dのリターンスプリング50が、ロークラッチL/Cを締結させる方向にスプール41を押圧する構成とする。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 複数の液圧式摩擦係合要素の係合・解放切換により変速を行う自動変速機において、制御処理手段の出力する電気信号に応じて出力圧が変化する電磁弁と、この電磁弁の出力圧を信号圧として前記摩擦係合要素の係合圧を調整する調圧弁とを、前記複数の摩擦係合要素のうちの少なくとも一つの摩擦係合要素に対して備え、前記電気信号に従って前記少なくとも一つの摩擦係合要素の係合圧を独立して調整する液圧制御装置であって、

前記調圧弁は、弁体であるスプールと、このスプールを 押圧するリターンスプリングとを有し、

前記少なくとも一つの摩擦係合要素は、車両が始動する 際に締結される始動用摩擦係合要素であり、

前記調圧弁のリターンスプリングは、前記始動用摩擦係 合要素を係合させる係合方向に前記スプールを押圧する ように配置されていることを特徴とする自動変速機の液 圧制御装置。

【請求項2】 前記少なくとも一つの摩擦係合要素は、前記係合圧が供給される供給路を介して出入りする液の流入又は排出に伴ってストロークし、当該摩擦係合要素の係合・解放切換を実現するピストンを有し、

前記調圧弁の前記スプールには、前記リターンスプリングの押圧力と前記電磁弁の出力圧とが前記係合方向に印加されているとともに、前記供給路からのフィードバック圧が前記係合方向に対向する方向に印加されており、前記リターンスプリングの設定荷重は、前記リターンスプリングによる前記調圧弁の調圧値が前記ピストンがストロークするストローク圧値よりも低くなるように設定されていることを特徴とする請求項1記載の自動変速機の液圧制御装置。

【請求項3】 前記調圧弁は、基圧を調圧することによって前記少なくとも一つの摩擦係合要素への係合圧を出力しており、該基圧は前記調圧弁の出力圧である前記係合圧の最大値よりも大きな値に設定されていることを特徴とする請求項1又は2記載の自動変速機の液圧制御装置

【請求項4】 複数の液圧式摩擦係合要素の係合・解放 切換により変速を行う自動変速機において、制御処理手段の出力する電気信号に応じて出力圧が変化する電磁弁 と、この電磁弁の出力圧を信号圧として前記摩擦係合要素の係合圧を調整する調圧弁とを、前記複数の摩擦係合要素のうちの少なくとも一つの摩擦係合要素に対して備え、前記電気信号に従って前記少なくとも一つの摩擦係合要素の係合圧を独立して調整する液圧制御装置であって、

前記調圧弁に基圧を供給する第1路と、前記少なくとも 一つの摩擦係合要素に前記調圧弁の出力圧である前記係 合圧を供給する第2路とを備え、

前記調圧弁は、弁体であるスプールと、該スプールに作

用するリターンスプリングと、前記第1路に連通する入口ポートと、前記第2路に連通する出口ポートとを有し、

前記調圧弁の前記スプールには、前記リターンスプリングの押圧力と前記電磁弁の出力圧とが前記入口ポートと前記出口ポートを連通させる方向に印加される第1受圧面と、前記第2路からのフィードバック圧が前記第1受圧面に対向する方向に印加される第2受圧面とが形成されていることを特徴とする自動変速機の液圧制御装置。

【請求項5】 前記少なくとも一つの摩擦係合要素は、前記第2路を介して出入りする液の流入又は排出に伴ってストロークし、当該摩擦係合要素の係合・解放切換を実現するピストンを有し、

前記リターンスプリングの設定荷重は、前記リターンスプリングによる前記調圧弁の調圧値が前記ピストンがストロークするストローク圧値よりも低くなるように設定されていることを特徴とする請求項4記載の自動変速機の液圧制御装置。

【請求項6】 前記第1路に供給される基圧は、前記調 圧弁の出力圧である前記係合圧の最大値よりも大きな値 に設定されていることを特徴とする請求項4又は5記載 の自動変速機の液圧制御装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、複数の液圧式摩擦係合要素の締結・解放切換により変速を行う車両用の自動変速機において、摩擦係合要素の係合圧を電磁弁と調圧弁により独立に調整する、いわゆる直接電制方式の液圧制御装置に関する。

[0002]

【従来の技術】一般に、車両用の自動変速機としては、エンジンの回転をトルクコンバータを介して入力し、複数組のプラネタリギアを有する変速機構により変速してプロペラシャフト(車軸側)に出力するものが普及している。この種の自動変速機における変速機構は、トルクコンバータからのインプットシャフトの回転を、シフト位置に応じて、プラネタリギアを構成する特定のギア又はキャリアに伝動したり、特定のギア又はキャリアの回転を適宜アウトプットシャフトに伝動したり、或いは適宜特定のギア又はキャリアの回転を拘束するために、通常複数のクラッチやブレーキ等の油圧式摩擦係合要素を備えている。

【0003】ところで、上記自動変速機の摩擦係合要素の係合圧の制御装置としては、各摩擦係合要素に対してそれぞれ個別に設けたデューティサイクル型の電磁弁により、各摩擦係合要素の係合圧(各摩擦係合要素を駆動するピストンに印加される供給圧)をそれぞれ独立に電子制御する方式(いわゆる直接電制方式)がある。そして、この直接電制方式の液圧制御装置の基本形としては、例えば特開平7-269685号公報に示されるよ

うに、各摩擦係合要素への係合圧供給回路の途中にそれ ぞれ電磁弁を配置し、基本的に電磁弁の出力圧をそのま ま係合圧として各摩擦係合要素に印加する構成のものが ある。

【0004】しかし、このように係合圧供給回路の途中に電磁弁を配置する構成であると、大流量の油を流せる大容量の電磁弁が必要となる。このため、例えば特開平7-7274号公報に示されるように、各摩擦係合要素毎に係合圧供給回路の途中にアンプ弁と呼ばれる調圧弁(上記公報中では、スプールバルブに相当)を配置し、この調圧弁を電磁弁の出力圧で制御することにより、調圧弁を介して各摩擦係合要素の係合圧を独立制御するタイプのものが提案され、直接電制方式としては、このようなタイプが一般的となっている。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】ところが、上記従来の液圧制御装置では、特開平7-77274号公報にも記載されているように、前記調圧弁においてスプールを押圧付勢するリターンスプリング(上記公報中では、バルブスプリングに相当)が、摩擦係合要素の係合圧のフィードバック圧と同一方向に付勢する位置、即ちクラッチなどの摩擦係合要素を解放させる反係合方向(係合を解除する方向)にスプールを押圧するように配置されていた。このため、長期間の駐停車等により万が一バルブスティックが生じて調圧弁のスプールが動かなくなった場合、スプリング力によって調圧弁のドレンポートと出口ポート(摩擦係合要素の係合圧を出力するボート)が連通した状態に保持されてしまうので、始動時に締結すべきクラッチ等に油が供給されず、車両が全く走行できないという事態が発生する恐れがあった。

【0006】なお、上述したような調圧弁は、摺動部材 に同じ材質のものを使うと、バルブスティックを生じ易 いとの理由から、一般的にボディがアルミ、スプールが 鉄で作られている。そして車両駆動時には、油温が約8 0~120℃に上がるが、ボディとスプールの熱膨張係 数が異なるため(ボディの方が熱膨張係数が大)、ボデ ィとスプールのクリアランスが大きくなっており、切り 粉,鉄粉等が摺動面に挟まっていてもスプールは電磁弁 からの信号圧によって作動する。しかし、長時間の駐停 車等により油温が低下すると、切り粉、鉄粉等が挟まっ たまま上記クリアランスが狭くなり、バルブスティック を生じる恐れがある。従って、前記リターンスプリング の付勢力により装置の停止時に係合圧回路を閉じておく 従来の構成では、このようなバルブスティックが生じる ことにより、始動時に締結すべきクラッチ等に油が供給 されず、車両が全く走行できないという事態が発生する 恐れがあったのである。

【0007】また、従来の液圧制御装置では、信号圧 (即ち、電磁弁の出力圧)がゼロの状態(摩擦係合要素 の係合が解除されている状態)では、リターンスプリン

グの押圧力によって、調圧弁のスプールが反係合方向に フルストローク移動した状態になる(特開平7-772 74号公報の図3参照)。ところが、実際に摩擦係合要 素の係合動作が可能となるスプールの位置は、基圧であ るライン圧が供給される入口ポートと、係合圧を出力す るための出口ポートとが僅かでも連通する調圧位置であ り、この調圧位置はスプールが反係合方向にフルストロ ーク移動した位置からは相当量離れている。このため、 摩擦係合要素の係合が解除されている状態から摩擦係合 要素を係合させるべく電磁弁にステップ信号が入力され た場合、まず調圧弁のスプールが上記調圧位置まで相当 量移動する必要があり、図4(a)に示すように、信号 圧や係合圧が実際に立上がるまでにタイムロスT1が発 生する。そして、このタイムロスT1が摩擦係合要素を 作動させる方向の制御の応答性を低下させるため、良好 な変速制御を行うことに限界があるという問題もあっ た。

【0008】また、従来の液圧制御装置では、信号圧が 100%の状態(摩擦係合要素が最大の係合力で係合し ている状態)では、調圧弁のスプールが係合方向(摩擦 係合要素を係合させる方向)にフルストローク移動した 状態になり(特開平7-77274号公報の図2参 照)、係合圧は基圧であるライン圧とほぼ等しくなる。 ところが、実際に摩擦係合要素の係合解除動作が可能と なるスプールの位置は、ドレインポートと出口ポートと が僅かでも連通する調圧位置であり、この調圧位置はス プールが係合方向にフルストローク移動した位置からは 相当量離れている。このため、摩擦係合要素が最大の係 合力で係合している状態からその係合を解除させるべく 電磁弁にステップ信号が入力された場合、まず調圧弁の スプールが上記調圧位置まで相当量移動する必要があ り、図5 (a) に示すように、信号圧や係合圧が実際に 立下がるまでにタイムロスT2が発生する。そして、こ のタイムロスT2が摩擦係合要素の作動を解除する方向 の制御の応答性を低下させるため、この点でも良好な変 速制御を行うことに限界があるという問題もあった。 【0009】そこで本発明は、摩擦係合要素の係合圧を 電磁弁と調圧弁により独立に調整する直接電制方式の液 圧制御装置であって、調圧弁がバルブスティックを起こ したとしても車両の走行が可能となる自動変速機の液圧 制御装置を提供することを第1の目的とし、また、摩擦 係合要素の係合動作又は係合解除動作における応答性が

[0010]

いる。

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため、請求項1記載の自動変速機の液圧制御装置は、複数の液圧式摩擦係合要素の係合・解放切換により変速を行う自動変速機において、制御処理手段の出力する電気信

向上し、より良好な変速制御の実現に貢献できる自動変

速機の液圧制御装置を提供することを第2の目的として

号に応じて出力圧が変化する電磁弁と、この電磁弁の出 力圧を信号圧として前記摩擦係合要素の係合圧を調整す る調圧弁とを、前記複数の摩擦係合要素のうちの少なく とも一つの摩擦係合要素に対して備え、前記電気信号に 従って前記少なくとも一つの摩擦係合要素の係合圧を独 立して調整する液圧制御装置であって、前記調圧弁は、 弁体であるスプールと、このスプールを押圧するリター ンスプリングとを有し、前記少なくとも一つの摩擦係合 要素は、車両が始動する際に締結される始動用摩擦係合 要素であり、前記調圧弁のリターンスプリングは、前記 始動用摩擦係合要素を係合させる係合方向に前記スプー ルを押圧するように配置されていることを特徴とする。 【0011】また、請求項2記載の自動変速機の液圧制 御装置は、前記少なくとも一つの摩擦係合要素は、前記 係合圧が供給される供給路を介して出入りする液の流入 又は排出に伴ってストロークし、当該摩擦係合要素の係 合・解放切換を実現するピストンを有し、前記調圧弁の 前記スプールには、前記リターンスプリングの押圧力と 前記電磁弁の出力圧とが前記係合方向に印加されている とともに、前記供給路からのフィードバック圧が前記係 合方向に対向する方向に印加されており、前記リターン スプリングの設定荷重は、前記リターンスプリングによ る前記調圧弁の調圧値が前記ピストンがストロークする ストローク圧値よりも低くなるように設定されているこ

【0012】また、請求項3記載の自動変速機の液圧制御装置は、前記調圧弁は、基圧を調圧することによって前記少なくとも一つの摩擦係合要素への係合圧を出力しており、該基圧は前記調圧弁の出力圧である前記係合圧の最大値よりも大きな値に設定されていることを特徴とする。

とを特徴とする。

【0013】また、請求項4記載の自動変速機の液圧制 御装置は、複数の液圧式摩擦係合要素の係合・解放切換 により変速を行う自動変速機において、制御処理手段の 出力する電気信号に応じて出力圧が変化する電磁弁と、 この電磁弁の出力圧を信号圧として前記摩擦係合要素の 係合圧を調整する調圧弁とを、前記複数の摩擦係合要素 のうちの少なくとも一つの摩擦係合要素に対して備え、 前記電気信号に従って前記少なくとも一つの摩擦係合要 素の係合圧を独立して調整する液圧制御装置であって、 前記調圧弁に基圧を供給する第1路と、前記少なくとも 一つの摩擦係合要素に前記調圧弁の出力圧である前記係 合圧を供給する第2路とを備え、前記調圧弁は、弁体で あるスプールと、該スプールに作用するリターンスプリ ングと、前記第1路に連通する入口ポートと、前記第2 路に連通する出口ポートとを有し、前記調圧弁の前記ス プールには、前記リターンスプリングの押圧力と前記電 磁弁の出力圧とが前記入口ポートと前記出口ポートを連 通させる方向に印加される第1受圧面と、前記第2路か らのフィードバック圧が前記第1受圧面に対向する方向 に印加される第2受圧面とが形成されていることを特徴 とする。

【0014】また、請求項5記載の自動変速機の液圧制御装置は、前記少なくとも一つの摩擦係合要素は、前記第2路を介して出入りする液の流入又は排出に伴ってストロークし、当該摩擦係合要素の係合・解放切換を実現するピストンを有し、前記リターンスプリングの設定荷重は、前記リターンスプリングによる前記調圧弁の調圧値が前記ピストンがストロークするストローク圧値よりも低くなるように設定されていることを特徴とする。

【0015】また、請求項6記載の自動変速機の液圧制 御装置は、前記第1路に供給される基圧は、前記調圧弁 の出力圧である前記係合圧の最大値よりも大きな値に設 定されていることを特徴とする。

[0016]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態の一例を、図面を参照して説明する。なお、図1は本例の液圧制御装置の油圧回路の要部構成を示す図であり、図2は同装置の油圧回路の全体構成の概略を示す図であり、図3は本例の変速機構の構成(スケルトン)及び摩擦係合要素の締結状態を示す図である。

【0017】まず、本例の変速機構について、図3により説明する。この場合の変速機構は、図3(a)に示すように二つのプラネタリギア11,12や、複数の油圧式摩擦係合要素及びワンウエイクラッチを有する構成となっており、図3(b)に示すようにシフト位置に応じて特定の摩擦係合要素が締結されることで、トルクコンバータ(図示略)からのインプットシャフト13の回転を選択されたシフト位置に応じた所定の変速比で変速してアウトプットシャフト14に伝動する。

【0018】この場合油圧式摩擦係合要素としては、リバースレンジでの車両後退時に締結されるリバースクラッチR/Cと、ドライブレンジでの3速又は4速前進時に締結されるハイクラッチH/Cと、ドライブレンジ等での2速又は4速前進時に締結される2-4ブレーキ2-4/Bと、ドライブレンジ等での1速~3速前進時に締結されるロークラッチL/Cと、1速前進時にエンジンブレーキを効かせる場合、及び車両後退時に締結されるローアンドリバースブレーキLR/Bとが設けられている。またワンウエイクラッチとしては、1速前進時に逆駆動力を伝達しないようにするためのローワンウエイクラッチL/OWCを有する。なお、このローワンウエイクラッチL/OWCは、ドライブレンジ等での1速前進時において、加速状態で締結する。

【0019】次に、本装置の油圧回路の全体概略について、図2により説明する。この場合の油圧回路は、オイルポンプ21の出力圧がレギュレータバルブ22により調圧され、このレギュレータバルブ22の出力圧が基圧であるライン圧として使用される。すなわち、レギュレータバルブ22の出力圧(以下、ライン圧という。)

は、各摩擦係合要素の供給圧となっており、この場合ローアンドリバースプレーキLR/Bを除いて、マニュアルバルブ23を介して各摩擦係合要素に供給されている。またこのライン圧は、パイロットバルブ24の入力圧としても供給されており、このパイロットバルブ24では、ライン圧を基にして制御用の一定圧(以下、パイロット圧という。)が作られる。

【0020】なおマニュアルバルブ23は、運転者の操作するセレクトレバー(図示略)に連動して作動する流路切替えバルブであり、この場合リバースレンジ(Rレンジ)が選択されると、リバースクラッチR/Cにのみこのマニュアルバルブ23を介してライン圧が供給されるようになり、またドライブレンジ(Dレンジ)等が選択されると、リバースクラッチR/Cを除く摩擦係合要素にこのマニュアルバルブ23を介してライン圧が供給されるようになる。但し、ローアンドリバースブレーキしR/Bには、このマニュアルバルブ23を経由せずに、選択されている走行レンジにかかわらずライン圧が供給される。

【0021】そしてこの場合には、リバースクラッチR/Cを除く全ての油圧式摩擦係合要素それぞれに対して、直接電制のための電磁弁と調圧弁、及びアキュームレータよりなる係合圧調整手段が設けられている。すなわち、ハイクラッチH/Cに対しては、電磁弁31a,調圧弁32a,アキュームレータ33aが、2-4ブレーキ2-4/Bに対しては、電磁弁31b,調圧弁32b,アキュームレータ33bが、ロークラッチL/Cに対しては、電磁弁31c,調圧弁32c,アキュームレータ33cが、ローアンドリバースブレーキLR/Bに対しては、電磁弁31d,調圧弁32d,アキュームレータ33dが設けられている。

【0022】また、各調圧弁32a,32b,32c,32dからこれに対応する摩擦係合要素に油を供給する供給圧油路には、チェックボールを備えたバイパス回路34a,34b,34c,34dが並列に設けられている。ここで、電磁弁31a,31b,31c,31dは、図示省略したコントロールユニット(制御処理手段)の制御により所定のデューティ比で作動して、前述のパイロット圧を調圧して所定の信号圧を出力するものである。また、調圧弁32a,32b,32c,32dは、対応する上記電磁弁から出力される信号圧に応じて供給されたライン圧を調圧し、対応する各摩擦係合要素の係合圧を出力するものである。

【0023】なお上記コントロールユニットは、車速やスロットル開度などの走行状態や、選択されている走行レンジや走行モードなどの情報に基づいて、最適な変速状態(シフト位置等)を判定し、図3(b)に示すような関係からその変速状態を実現する特定の摩擦係合要素を最適な係合力でかつ最適なタイミングで締結させるべく、各電磁弁を制御するものであるが、その制御処理内

容については、本発明は特に限定されないので、ここでは詳細な説明を省略する。また、電磁弁の内部構成についても、本発明は特に限定されないので、ここでは説明を省略する。また、アキュームレータ33a,33b,33c,33dは、各摩擦係合要素の油圧脈動を低減するものである。さらに、バイパス回路34a,34b,34c,34dは、各摩擦係合要素を解放すべくその加圧室から排油する際に流路が開くもので、油の排出抵抗を低減して各摩擦係合要素の解放を迅速に行うためのものである。

【0024】次に、本装置の油圧回路の要部(ロークラ ッチレ/C用の調圧弁)の詳細について、図1により説 明する。本例におけるロークラッチレ/Cは、本発明の 始動用摩擦係合要素に相当し、このロークラッチL/C の調圧弁32dは、例えば図1に示すような構造となっ ている。調圧弁32dは、弁体であるスプール41を有 しており、このスプール41が段付きのシリンダ孔42 内に配置されている。このスプール41には、図中上端 側から第1ランド部43、第2ランド部44、第3ラン ド部45が形成されており、これらランド部がシンリン ダ孔42内に摺動自在に嵌合している。ここで、第3ラ ンド部45の外径、及びこの第3ランド部45が嵌合す るシンリンダ孔42の下端側内径は、他のランド部4 3,44の外径及びこれらランド部43,44が嵌合す るシンリンダ孔42の上端側内径に比較して小径とされ ている。

【0025】なお、便宜上図1では、スプール41が最下方に移動した状態を、左側半分の部分に図示し、スプール41が調圧位置に移動した状態を、右側半分の部分に図示している。ここで調圧位置とは、スプール41が最下方又は最上方の位置(フルストロークの位置)になく、後述する出口ポート54が、後述する入口ポート52及び排出ポート55のうちのいずれか一方又はその両方に全開より少ない開度で連通している位置範囲をいる。

【0026】シンリンダ孔42の上端側開口内には、閉塞プラグ46がはめ込まれており、この閉塞プラグ46 とスプール41の第1ランド部43の間の領域が、制御用加圧室47として区画されている。すなわち、電磁弁31dの信号圧が供給される信号圧供給油路48が、制御ボート49を介してこの制御用加圧室47に接続され、前記信号圧がこの制御用加圧室47に接続され、前記信号圧がこの制御用加圧室47には、この場合スプール41を図中下方に押圧付勢するリターンスプリング50が配置され、この場合この制御用加圧室47がスプリング室としても機能しており、スプール41の図中上端面が第1受圧面43aを構成している。【0027】なお、リターンスプリング50の付勢力は、運転中(ライン圧供給時)において、信号圧がゼロのときの調圧弁32dの出力値(即ち、リターンスプリ

ング50による調圧値)がロークラッチL/Cを締結させないように、小さな付勢力に設定されている。即ち図6に示すように、リターンスプリング50による調圧値が、ロークラッチL/Cのピストンがストロークを開始して作動する圧力(即ち、ストローク圧値)よりも低くなるように、リターンスプリング50の荷重が設定されている。そして、前述のマニュアルバルブ23からライン圧が供給されるライン圧油路51(第1路)は、スロボート52を介してシリンダ孔42内に接続され、また、調圧弁32dからロークラッチL/Cに油を供給子油路53(供給路、第2路)は、出口ポート54時給圧油路53(供給路、第2路)は、出口ポート54を介してシリンダ孔42内に接続されている。ここで、入口ボート52と出口ボート54は、スプール41が図中下方に移動することにより、第1ランド部43と第2ランド部44の間の空間により連通する位置に設けられている。

【0028】またシリンダ孔42は、出口ポート54の 上側に設けられた排出ポート55によりドレイン油路5 6に接続されており、また、シリンダ孔42の最下端に 設けられた排出ポート57によりドレイン油路58に接 続されている。なお、ドレイン油路56,58は、油の 戻りラインであり、その圧力は常時最低圧(通常は、大 気圧)となっている。そして、排出ポート55と出口ポ ート54は、スプール41が図中上方に移動することに より、第1ランド部43と第2ランド部44の間の空間 により連通する位置に設けられている。また、シリンダ 孔42の段部(第2ランド部44と第3ランド部45の 間に位置する部分)には、フィードバックポート59が 設けられ、このフィードバックポート59は、供給圧油 路53から分岐するフィードバック油路60に接続され ており、スプール41の第2ランド部44の図中下端面 が第2受圧面44aを構成している。また、本例の液圧 制御装置では、例えば電磁弁31 dの出力圧である信号 圧が100%の状態でも、係合圧(例えばロークラッチ L/Cへの供給圧)は基圧であるライン圧よりも低くな るように、信号圧の最大値が設定されている。

【0029】次に、以上のように構成された調圧弁32 dを含む油圧制御装置の動作について説明する。車両のエンジン起動に伴ってオイルボンプ21が始動すると、前述のレギュレータバルブ22及びパイロットバルブ24の機能により所定のライン圧及びパイロット圧が発生し、これらが各調圧弁及び電時弁に供給される。そして、セレクトレバーの操作に伴うマニュアルバルブ23の動作と、コントローラの制御による各電時弁の動作により、図3(b)の設定に従っていずれか特定の摩擦係合要素に所定の係合圧が所定のタイミングで加えられて、この特定の摩擦係合要素が所定の締結力かつタイミングで締結することにより、変速機は適宜最適な変速比で滑らかに動力を伝達し、車両が円滑に前進又は後退する。

【0030】この際、この場合1速~3速前進時には、ロークラッチレ/Cが締結する必要があり、このロークラッチレ/Cの係合圧の調節は、電時弁31dの信号圧に基づく以下のような調圧弁32dにライン圧が供給されている状態では、フィードバックポート59にフィードバック圧が生じており、第2ランド部44と第3ランド部45の外径の違い(受圧面積の違い)のために、このフィードバック圧によりスプール41を上方へ押上げる力が発生する。このためスプール41は、このフィードバック圧による上方への力と、これに対抗するリターンスプリング50の押圧力及び制御用加圧室47に加えられる信号圧の力とが、釣り合う位置に移動する。

【0031】つまり、制御用加圧室47に加えられる信号圧が増加すると、スプール41はより下方に移動することになり、入口ポート52と出口ポート54とがより大きな開度で連通して、出口ポート54の圧力(即ち、ロークラッチレ/Cの係合圧)がより高まる。また逆に、制御用加圧室47に加えられる信号圧が低下すると、スプール41はより上方に移動することになり、排出ボート55と出口ボート54とがより大きな開度で連通して、出口ポート54の圧力がより低下する。

【0032】このため、コントローラによる電時弁31 dの制御で電時弁31dの出力圧である信号圧が変化す れば、それに応じてロークラッチL/Cの係合圧が変化 し、ロークラッチL/Cの係合又は解放状態が制御され ることになる。なお、他の摩擦係合要素(この場合、リ バースクラッチR/Cを除く)の係合圧の調節も、各調 圧弁32a,32b,32cの同様の動作で実現される が、このロークラッチL/C用の調圧弁32dにおいて 特徴的なのは、リターンスプリング50の押圧力の作用 方向である。すなわち、従来このような調圧弁において は、いずれの摩擦係合要素についても、スプールを押圧 するスプリングの押圧力は摩擦係合要素を係合しない方 向(即ち、反係合方向)に設定されていた。ところが、 本例の調圧弁32dにおけるリターンスプリング50 は、上述の動作説明で分るようにロークラッチレ/Cの 係合圧を高めてこれを係合させる係合方向(図1におけ る下方) にスプール41を付勢している。

【0033】このため、駐停車等のためにエンジンが停止され、オイルボンプ21が停止してライン圧が供給されず、前述のフィードバック圧もなくなった状態(油圧オフ状態)では、スプール41は、リターンスプリング50の押圧力により、入口ポート52と出口ポート54とが全開で連通する位置(即ち、この場合最下方位置)に移動して停止する。これにより、長期間の駐停車等により万が一バルブスティックが生じて調圧弁32d(或いは、この調圧弁32dを含む複数の調圧弁)のスプールが動かなくなった場合でも、このロークラッチL/C

(始動時に締結すべき摩擦係合要素)にライン圧を供給してこれを締結させることができるため、少なくとも車両をこの場合1速で始動させ走行させることができる。したがって、万が一バルブスティックが生じた場合でも、車両が全く走行できないという事態を確実に回避することができる。

【0034】また、本例の液圧制御装置では、信号圧 (即ち、電磁弁31 dの出力圧)がゼロの状態(ローク ラッチレ/Cの係合が解除されている状態)でも、リタ ーンスプリング50の押圧力によって、調圧弁32dの スプール44が係合方向に移動した状態(調圧位置にあ る状態)になる。このため、ロークラッチL/Cの係合 が解除されている状態からこれを係合させるべく電磁弁 31 dにステップ信号が入力された場合、従来のように 調圧弁のスプールが調圧位置まで相当量移動する必要は なく、図4(b)に示すように、信号圧や係合圧が実際 に立上がるまでのタイムロスがなくなる。したがって、 微小な信号圧で瞬時にロークラッチL/Cの係合動作を 開始させることができ、より良好な変速制御が容易に実 現できるようになる。なお、信号圧がゼロなのにスプー ル44が調圧位置にある(即ち、入口ポート52と出口 ポート54とが連通している)と、ロークラッチL/C の係合を解除したいときでも係合圧が発生していること になり、解除動作の制御性が懸念される。しかし前述し たように、信号圧ゼロのときの調圧値が図6の如くスト ローク圧値よりも小さくなるように、リターンスプリン グ50の仕様が設定されているので、信号圧ゼロでロー クラッチL/Cが係合することはなく、インターロック の心配もない。

【0035】また、本例の液圧制御装置では、信号圧が 100%の状態でも、係合圧(例えばロークラッチL/ Cへの供給圧) は基圧であるライン圧よりも低くなるよ うに、信号圧の最大値が設定されている。これにより、 信号圧が100%の状態でも、例えば調圧弁32dのス プール44が調圧位置にあるようになり、係合方向にフ ルストローク移動した状態ではなくなる。このため、例 えばロークラッチL/Cが最大の係合力で係合している 状態からその係合を解除させるべく電磁弁31 dにステ ップ信号が入力された場合、従来のように調圧弁32d のスプール44が調圧位置まで相当量移動する必要がな くなり、図5(b)に示すように、信号圧や係合圧が実 際に立下がるまでのタイムロスがほとんどなくなる。し たがって、例えばロークラッチL/Cの作動を解除する 方向の制御の応答性も向上し、この点においてもより良 好な変速制御が可能となる。

【0036】なお、本発明は上記形態例に限られず、各種の態様があり得る。例えば、本発明の始動用摩擦係合要素は、必ずしも1速前進時に締結される摩擦係合要素に限られない。例えば、2速前進時に締結される摩擦係合要素(上記形態例においては、ロークラッチL/Cと

2-4ブレーキ2-4/B)であってもよい。すなわち、2速前進時に締結される摩擦係合要素の調圧弁(上記形態例においては、調圧弁32b,32d)について、上述の如くリターンスプリングの付勢力方向を設定しておけば、調圧弁のいずれかがバルブスティックを起こした場合でも、少なくとも2速による発進及び走行が可能となる。

【0037】また、本発明の始動用摩擦係合要素は、後退時に締結される摩擦係合要素(上記形態例においては、リバースクラッチR/CとローアンドリバースブレーキLR/B)であってもよい。すなわち、後退時に締結される摩擦係合要素の調圧弁(上記形態例においては、調圧弁32cのみ)について、上述の如くリターンスプリングの付勢力方向を設定しておけば、調圧弁のいずれかがバルブスティックを起こした場合でも、少なくとも後退による発進及び走行が可能となる。

[0038]

【発明の効果】請求項1記載の液圧制御装置では、駐停車等のためにエンジンが停止され、オイルポンプが停止して油圧オフ状態になると、始動用摩擦係合要素の調圧弁のスプールは、リターンスプリングの押圧力により始動用摩擦係合要素を係合させる位置に移動して停止する。このため、長期間の駐停車等により万が一バルブスティックが生じていずれかの調圧弁のスプールが動かなくなった場合でも、始動用摩擦係合要素に調圧弁を介して油圧を供給してこの始動用摩擦係合要素を締結させることができるため、少なくとも車両を始動させ走行させることができる。したがって、万が一バルブスティックが生じた場合でも、車両が全く走行できないという事態を確実に回避することができる。

【0039】また、請求項2記載の液圧制御装置では、 信号圧 (即ち、電磁弁の出力圧)がゼロの状態 (摩擦係 合要素の係合が解除されている状態)でも、リターンス プリングの押圧力によって、調圧弁のスプールが係合方 向に移動した状態(調圧位置にある状態)になる。この ため、摩擦係合要素の係合が解除されている状態からこ れを係合させるべく電磁弁にステップ信号が入力された 場合、従来のように調圧弁のスプールが調圧位置まで相 当量移動する必要はなく、図4(b)に示すように、係 合圧が実際に立上がるまでのタイムロスがなくなる。し たがって、微小な信号圧で瞬時に係合動作を開始させる ことができ、より良好な変速制御が容易に実現できるよ うになる。なお、信号圧がゼロなのにスプールが調圧位 置にあると、摩擦係合要素の係合を解除したいときでも 係合圧が発生していることになり、解除動作の制御性が 懸念される。 しかし請求項2記載の装置では、信号圧ゼ ロのときの調圧値がピストンのストローク圧値よりも小 さくなるように、リターンスプリングの荷重が設定され ているので、信号圧ゼロで摩擦係合要素が係合すること はなく、インターロックの心配もない。

【0040】また、請求項3記載の液圧制御装置では、係合圧(即ち、調圧弁の出力圧)が最大でも、係合圧は基圧よりも低くなるように設定されている。これにより、係合圧が最大でも、調圧弁のスプールが調圧位置にあるようになり、係合方向にフルストローク移動した状態ではなくなる。このため、摩擦係合要素が最大の係合力で係合している状態からその係合を解除させるべく電磁弁にステップ信号が入力された場合、従来のように調圧弁のスプールが調圧位置まで相当量移動する必要がなくなり、図5(b)に示すように、係合圧が実際に立下がるまでのタイムロスがほとんどなくなる。したがって、摩擦係合要素の作動を解除する方向の制御の応答性も向上し、この点においてもより良好な変速制御が可能となる。

【0041】また、請求項4記載の液圧制御装置では、信号圧(即ち、電磁弁の出力圧)がゼロの状態(摩擦係合要素の係合が解除されている状態)でも、リターンスプリングの押圧力が第1受圧面に作用することによって、調圧弁のスプールが係合方向(入口ポートと出口ポートを連通させる方向)に移動した状態(調圧位置にある状態)になる。このため、摩擦係合要素の係合が解除されている状態からこれを係合させるべく電磁弁にステップ信号が入力された場合、従来のように調圧弁のスプールが調圧位置まで相当量移動する必要はなく、図4(b)に示すように、係合圧が実際に立上がるまでのタイムロスがなくなる。したがって、微小な信号圧で瞬時に係合動作を開始させることができ、より良好な変速制御が容易に実現できるようになる。

【0042】そして、請求項5記載の液圧制御装置では、信号圧ゼロで摩擦係合要素が係合することはなく、インターロックの心配がない。即ち、信号圧がゼロなのにスプールが調圧位置にあると、摩擦係合要素の係合を解除したいときでも係合圧が発生していることになり、解除動作の制御性が懸念される。しかし本装置では、信号圧ゼロのときの調圧値がピストンのストローク圧値よりも小さくなるように、リターンスプリングの荷重が設定されているので、信号圧ゼロで摩擦係合要素が係合することはなく、インターロックの心配もない。

【0043】また、請求項6記載の液圧制御装置では、係合圧(即ち、調圧弁の出力圧)が最大でも、係合圧は基圧よりも低くなるように設定されている。これにより、係合圧が最大でも、調圧弁のスプールが調圧位置にあるようになり、係合方向にフルストローク移動した状態ではなくなる。このため、摩擦係合要素が最大の係合力で係合している状態からその係合を解除させるべく電磁弁にステップ信号が入力された場合、従来のように調圧弁のスプールが調圧位置まで相当量移動する必要がなくなり、図5(b)に示すように、係合圧が実際に立下がるまでのタイムロスがほとんどなくなる。したがって、摩擦係合要素の作動を解除する方向の制御の応答性も向上し、この点においてもより良好な変速制御が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】液圧制御装置の要部構成を示す図である。

【図2】液圧制御装置の全体構成の概略を示す図であ ス

【図3】変速機構の構成及び摩擦係合要素の締結状態を 示す図である。

【図4】液圧制御装置の作用を説明する図である。

【図5】液圧制御装置の作用を説明する図である。

【図6】調圧値とストローク圧値との関係を示す図であ る。

【符号の説明】

31a, 31b, 31c, 31d 電磁弁 32a, 32b, 32c, 32d 調圧弁

41 スプール

43a 第1受圧面

44a 第2受圧面

50 リターンスプリング

51 ライン圧油路(第1路)

52 入口ポート

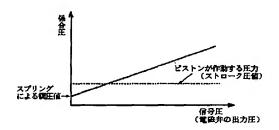
53 供給圧油路(供給路、第2路)

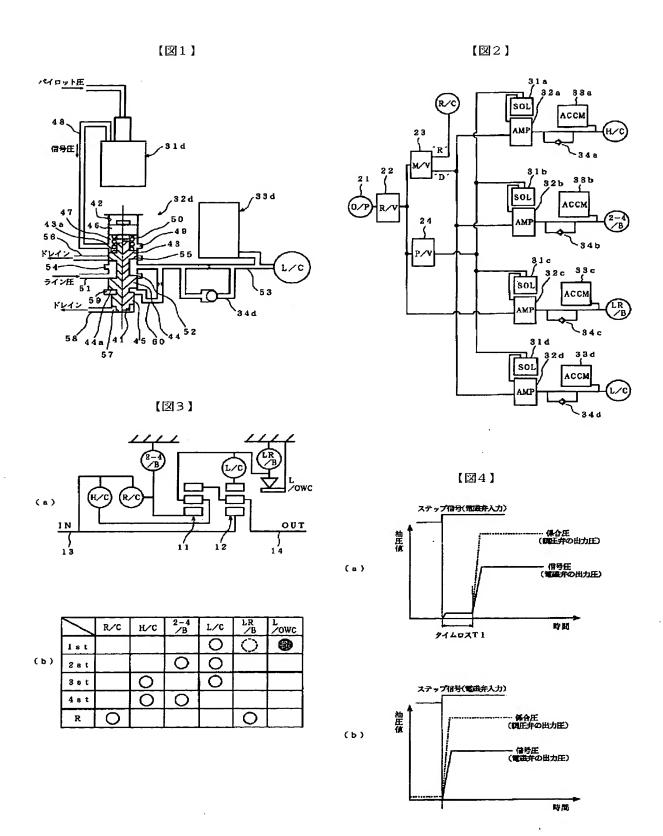
54 出口ポート

55 排出ポート

L/C ロークラッチ (始動用摩擦係合要素)







【図5】

